

# Table des matières

<b>2</b>	<b>Notion d'Application Linéaire</b>	<b>5</b>
2.1	Noyau et Image . . . . .	6
2.2	Propriétés . . . . .	7
1	Image d'une famille de vecteurs par une application linéaire	8
2	Détermination d'une application linéaire par son action sur une base . . . . .	9
2.3	Matrice associée à une application linéaire . . . . .	10

**Résumé** Ce document rédigé pour les étudiants de première année mathématiques et informatiques, c'est un support du module algèbre du deuxième semestre. Ce module contient quatre chapitres, espace vectoriel, applications linéaires, les matrices et résolution de systèmes d'équations. Le cours est divisé en plusieurs parties, dont le deuxième chapitre sur les applications linéaires est présenté ci-dessous.



## Chapitre 2

# Notion d'Application Linéaire

**DÉFINITION 1.** 1. Soit  $(E, +, \cdot)$  et  $(F, +, \cdot)$  deux  $\mathbb{K}$ . espaces vectoriels et soit  $f$  une application de  $E$  dans  $F$ , on dit que  $f$  est une application linéaire si et seulement si :

$$\begin{cases} \forall x, y \in E, f(x + y) = f(x) + f(y); \\ \forall x \in E, \forall \lambda \in \mathbb{K}, f(\lambda \cdot x) = \lambda \cdot f(x). \end{cases}$$

ou d'une manière équivalente :

$$\forall x, y \in E, \forall \lambda, \mu \in \mathbb{K}, f(\lambda x + \mu y) = \lambda f(x) + \mu f(y).$$

2. Si de plus  $f$  est bijective, on dit alors que  $f$  est un isomorphisme de  $E$  dans  $F$ .
3. Une application linéaire de  $(E, +, \cdot)$  dans  $(E, +, \cdot)$  est dite un endomorphisme.
4. Un isomorphisme de  $(E, +, \cdot)$  dans  $(E, +, \cdot)$  est aussi appelé un automorphisme de  $E$  dans  $E$ .

**EXEMPLE 1.** 1. L'application

$$\begin{aligned} f_1 : \mathbb{R}^2 &\longrightarrow \mathbb{R}^3 \\ (x, y) &\longmapsto (x + y, 2x, -y) \end{aligned}$$

est linéaire, en effet pour  $u = (x, y), v = (x', y') \in \mathbb{R}^2$ , et  $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$

$$\begin{aligned} f_1(\lambda u + \mu v) &= f_1(\lambda(x, y) + \mu(x', y')) \\ &= f_1(\lambda x + \mu x', \lambda y + \mu y') \\ &= (\lambda x + \mu x' + \lambda y + \mu y', 2(\lambda x + \mu x'), -(\lambda y + \mu y')) \\ &= \lambda(x + y, 2x, -y) + \mu(x' + y', 2x', -y') \\ &= \lambda f_1(x, y) + \mu f_1(x', y') \\ &= \lambda f_1(u) + \mu f_1(v) \end{aligned}$$

## 2. L'application

$$\begin{aligned} f_2 : \mathbb{R}^2 &\longrightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) &\longmapsto x - y \end{aligned}$$

est une application linéaire, car  $\forall u = (x, y), v = (x', y') \in \mathbb{R}^2, \forall \lambda, \mu \in \mathbb{R}$ ,

$$\begin{aligned} f_2(\lambda u + \mu v) &= f_2(\lambda(x, y) + \mu(x', y')) \\ &= f_2(\lambda x + \mu x', \lambda y + \mu y') \\ &= \lambda x + \mu x' - (\lambda y + \mu y') \\ &= \lambda(x - y) + \mu(x - y) \\ &= \lambda f_2(x, y) + \mu f_2(x', y') \\ &= \lambda f_2(u) + \mu f_2(v) \end{aligned}$$

## 3. L'application

$$\begin{aligned} f_3 : \mathbb{R} &\longrightarrow \mathbb{R} \\ x &\longmapsto 3x \end{aligned}$$

est un isomorphisme, en effet,  $f_3$  est linéaire car :

$$\forall x, y \in \mathbb{R}, \forall \lambda, \mu \in \mathbb{R}, f_3(\lambda x + \mu y) = 3(\lambda x + \mu y) = 3\lambda x + 3\mu y = \lambda f_3(x) + \mu f_3(y),$$

et  $f_3$  est bijective.

**REMARQUE 1.** On peut montrer facilement la somme de deux applications linéaires est une application linéaire, aussi le produit d'une application linéaire par un scalaire et la composée de deux applications linéaires est une application linéaire.

**PROPOSITION 1.** Soit  $f$  une application linéaire de  $E$  dans  $F$ .

1.  $f(O_E) = O_F$ ,
2.  $\forall x \in E, f(-x) = -f(x)$ .

*Démonstration.* On a,

1.  $f(O_E) = f(O_E + O_E) = f(O_E) + f(O_E) \implies f(O_E) = O_F$ .
2.  $f(-x) + f(x) = f(-x + x) = f(O_E) = O_F \implies f(-x) = -f(x)$ .

□

## 2.1 Noyau et Image

**DÉFINITION 2.** Soit  $f : E \longrightarrow F$  une application linéaire, On appelle noyau de  $f$  l'ensemble noté  $\ker f$  défini par

$$\ker f = \{u \in E; f(u) = 0_F\}$$

On note parfois  $\ker f$ , par  $f^{-1}(0)$ .

**DÉFINITION 3.** Soit  $f : E \longrightarrow F$  une application linéaire, On appelle image de  $f$  l'ensemble noté  $Im f$  défini par

$$Im f = \{y \in F / \exists x \in E, f(x) = y\} = \{f(x) / x \in E\} = f(E)$$

**EXEMPLE 2.** 1. Déterminons le noyau de l'application  $f_1$ ,

$$\begin{aligned} f_1 : \mathbb{R}^2 &\longrightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) &\longmapsto x + 2y \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \ker f &= \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 / f(x, y) = 0\} \\ &= \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 / x + 2y = 0\} \\ &= \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 / x = -2y\} \\ &= \{(-2y, y) / y \in \mathbb{R}\} \\ &= \{y(-2, 1) / y \in \mathbb{R}\} \end{aligned}$$

donc le  $\ker f$  est un sous espace vectoriel engendré par  $u = (-2, 1)$  donc il est de dimension 1, et sa base est  $\{u\}$ .

2. Cherchons l'image de

$$\begin{aligned} f_2 : \mathbb{R}^3 &\longrightarrow \mathbb{R}^3 \\ (x, y, z) &\longmapsto (-x + y, x - z, y) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} Im f_2 &= \{f(x, y, z) / (x, y, z) \in \mathbb{R}^3\} \\ &= \{(-x + y, x - z, y) / (x, y, z) \in \mathbb{R}^3\} \\ &= \{x(-1, 1, 0) + y(1, 0, 1) + z(0, -1, 0) / (x, y, z) \in \mathbb{R}^3\} \end{aligned}$$

donc  $Im f_2$  est un s.e.v de  $\mathbb{R}^3$  engendré par  $\{(-1, 1, 0), (1, 0, 1), (0, -1, 0)\}$  il est facile de montrer que cette famille est libre et donc il forment une base de  $\mathbb{R}^3$  donc  $\dim Im f_2 = 3, rg(f_2) = 3$ , et d'où  $Im f = \mathbb{R}^3$ .

## 2.2 Propriétés

**THÉORÈME 1.** Soit  $f : E \longrightarrow F$  une application linéaire, alors

$$f \text{ est injective} \iff \ker f = 0_E$$

$$f \text{ est surjective} \iff Im f = F$$

**EXEMPLE 3.** Dans l'exemple précédent  $Im f_2 = \mathbb{R}^3$  donc  $f_2$  est surjective, montrons que  $f_2$  est injective

$$\ker f_2 = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 / f_2(x, y, z) = (0, 0, 0)\},$$

$$\begin{aligned} \implies \ker f_2 &= \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 / (-x + y, x - z, y) = (0, 0, 0)\} \\ \implies \begin{cases} -x + y = 0 \\ x - z = 0 \\ y = 0 \end{cases} &\implies x = y = z = 0 \end{aligned}$$

donc  $\ker f_2 = (0, 0, 0)$ , ainsi  $f_2$  est bijective.

**PROPOSITION 2.** Si  $f$  est une application linéaire de  $E$  dans  $F$ , alors si  $\dim \text{Im} f = n < +\infty$ , alors  $n$  est appelé rang de  $f$  et on note  $\text{rg}(f)$ .

**THÉORÈME 2.** Soit  $f : E \longrightarrow F$  une application linéaire, avec  $\dim E = n$  (finie) alors

$$\dim \ker f + \dim \text{Im} f = \dim E$$

**PROPOSITION 3.** Si  $f$  est une application linéaire de  $E$  dans  $F$ , alors si  $\dim \text{Im} f = n < +\infty$ , alors  $n$  est appelé rang de  $f$  et on note  $\text{rg}(f)$ .

**PROPOSITION 4.** Soit  $f : E \longrightarrow F$  est une application linéaire, alors  $\ker f$  est un s.e.v. de  $E$ , et  $\text{Im} f$  est un s.e.v. de  $F$ .

## 1 Image d'une famille de vecteurs par une application linéaire

### Image d'une famille génératrice

Soient  $E$  et  $F$  deux  $\mathbb{K}$ -espace vectoriels et  $f$  une application linéaire de  $E$  dans  $F$ , si  $B$  est une famille génératrice de  $E$  alors l'image par  $f$  de la famille  $B$  est génératrice du sous espace vectoriel  $\text{Im} f$  de  $F$ , en d'autres termes

$$E = \text{Vect}(B) \implies \text{Im} f = \text{Vect}(f(B))$$

### Image d'une famille libre

Soient  $E$  et  $F$  deux  $\mathbb{K}$ -espace vectoriels et  $f$  une application linéaire de  $E$  dans  $F$ ,  $B$  une famille libre de  $E$ . Si  $f$  est injective alors  $f(B)$  est une famille libre de  $F$ .

### Image d'une base

Soient  $E$  et  $F$  deux  $\mathbb{K}$ -espace vectoriels et  $f$  une application linéaire de  $E$  dans  $F$ ,  $B$  une base de  $E$ . L'application  $f$  est bijective si et seulement si  $f(B)$  est une base de  $F$

**THÉORÈME 3.** Soient  $E$  et  $F$  deux  $\mathbb{K}$ -espace vectoriels et  $f$  une application linéaire de  $E$  dans  $F$ . Si  $\dim E = \dim F$  alors on a les équivalences suivantes

$$f \text{ bijective} \iff f \text{ injective} \iff f \text{ surjective}$$

**Propriétés**

**PROPOSITION 5.** Soient  $E$  et  $F$  deux  $\mathbb{K}$ -espace vectoriels et  $f$  une application linéaire de  $E$  dans  $F$ . Pour tous vecteurs  $v_1, v_2, \dots, v_k$  de  $E$  pour tous scalaires  $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_k$  de  $\mathbb{K}$  on a :

$$f(\alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \dots + \alpha_k v_k) = \alpha_1 f(v_1) + \alpha_2 f(v_2) + \dots + \alpha_k f(v_k)$$

on en déduit le résultat suivant

**COROLLAIRE 1.** Soient  $E$  et  $F$  deux  $\mathbb{K}$ -espace vectoriels et  $f$  une application linéaire de  $E$  dans  $F$ , on suppose que  $E$  de dimension finie et on désigne par  $B = (e_i)_{1 \leq i \leq p}$  une base de  $E$ , pour tout vecteur  $x$  appartenant à  $E$ ,

$$f(x) = x_1 f(e_1) + x_2 f(e_2) + \dots + x_p f(e_p)$$

où  $x_1, x_2, \dots, x_p$  appartenant à  $\mathbb{K}$  sont les coordonnées de  $x$  dans la base  $B$

*Démonstration.* Soit  $x$  un vecteur de  $E$  se décomposent dans la base  $B = (e_i)_{1 \leq i \leq p}$  sous la forme

$$x = x_1 e_1 + x_2 e_2 + \dots + x_p e_p$$

En appliquant  $f$  on obtient

$$f(x) = f(x_1 e_1 + x_2 e_2 + \dots + x_p e_p) = x_1 f(e_1) + x_2 f(e_2) + \dots + x_p f(e_p)$$

où on a utilisé le résultat de la proposition précédente □

## 2 Détermination d'une application linéaire par son action sur une base

une conséquence du corollaire 1 est qu'une application linéaire est entièrement déterminée par les images des vecteurs d'une base. Pour se convaincre, considérons deux  $\mathbb{K}$ -espaces vectoriels  $E$  et  $F$ , avec  $E$  de dimension finie muni d'une base  $B = (e_i)_{1 \leq i \leq p}$  et deux applications linéaires  $f$  et  $g$  de  $E$  dans  $F$  telles que

$$\forall i \in \{1, \dots, p\}, f(e_i) = g(e_i)$$

Montrons que  $f$  et  $g$  sont alors identiques, c'est à dire montrons que  $f(x) = g(x)$  pour tout  $x \in E$  Soit  $x$  un vecteur de  $E$  de coordonnées  $x_1, x_2, \dots, x_p$  dans  $B$  d'après le corollaire 1

$$f(x) = x_1 f(e_1) + x_2 f(e_2) + \dots + x_p f(e_p)$$

$$g(x) = x_1 g(e_1) + x_2 g(e_2) + \dots + x_p g(e_p)$$

On en déduit alors que

$$f(x) = g(x)$$

Autrement dit, si deux applications linéaires agissent de la même manière sur les vecteurs d'une base alors elles sont nécessairement identiques. Il est clair que la réciproque est vraie, on a donc l'équivalence.

### 2.3 Matrice associée à une application linéaire

Soient  $E$  et  $F$  deux espaces vectoriels donnés, tels que  $\dim E = p$  et  $\dim F = k$ , et soit  $f : E \rightarrow F$  une application linéaire. Si  $B_1 = \{v_1, v_2, \dots, v_p\}$  une base de  $E$ , et  $B_2 = \{w_1, w_2, \dots, w_k\}$  une base de  $F$ , avec

$$f(v_i) = a_{1i}w_1 + a_{2i}w_2 + \dots + a_{ki}w_k$$

alors on appelle matrice associée à  $f$  par rapport aux bases  $B_1$  et  $B_2$  notée  $M(f, B_1, B_2)$  la matrice  $(k, p)$  dont les colonnes sont les coefficients  $a_{ij}$

$$M(f, B_1, B_2) = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1p} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2p} \\ \cdot & \cdot & & \cdot \\ \cdot & \cdot & & \cdot \\ \cdot & \cdot & & \cdot \\ a_{k1} & a_{k2} & \dots & a_{kp} \end{pmatrix}$$

EXEMPLE 4.

$$\begin{aligned} f : \mathbb{R}^3 &\longrightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y, z) &\longmapsto (x + y + z, x - y) \end{aligned}$$

$\mathbb{R}^3$  sa base canonique  $B = \{e_1 = (1, 0, 0), e_2 = (0, 1, 0), e_3 = (0, 0, 1)\}$  et  $\mathbb{R}^2$  sa base canonique  $B' = \{v_1 = (1, 0), v_2 = (0, 1)\}$ ,

$$f(e_1) = f(1, 0, 0) = (1, 1) = v_1 + v_2$$

$$f(e_2) = f(0, 1, 0) = (1, -1) = v_1 - v_2.$$

$$f(e_3) = f(0, 0, 1) = (1, 0) = v_1$$

$$\begin{pmatrix} f(e_1) & f(e_2) & f(e_3) \\ 1 & 1 & 1 & v_1 \\ 1 & -1 & 0 & v_2 \end{pmatrix}$$

EXEMPLE 5.

$$\begin{aligned} f : \mathbb{R}^2 &\longrightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\longmapsto (x + y, x - y) \end{aligned}$$

$B = \{e_1 = (1, 2), e_2 = (-1, 1)\}$  et  $B' = \{v_1 = (0, 2), v_2 = (-2, 1)\}$ , On doit chercher les  $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda_4$

$$f(e_1) = f(1, 2) = (3, -1) = \lambda_1 v_1 + \lambda_2 v_2,$$

$$f(e_2) = f(-1, 1) = (0, -2) = \lambda_3 v_1 + \lambda_4 v_2,$$

$$(3, -1) = \lambda_1(0, 2) + \lambda_2(-2, 1) \iff \begin{cases} \lambda_1 = \frac{1}{4} \\ \lambda_2 = -\frac{3}{2} \end{cases}$$



$$(0, -2) = \lambda_3(0, 2) + \lambda_4(-2, 1) \iff \begin{cases} \lambda_3 = -1 \\ \lambda_4 = 0 \end{cases}$$

$$M_{BB'}(f) = \begin{pmatrix} \lambda_1 & \lambda_3 \\ \lambda_2 & \lambda_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f(e_1) & f(e_2) & f(e_3) \\ \frac{1}{4} & -1 & v_1 \\ -\frac{3}{2} & 0 & v_2 \end{pmatrix}$$

**EXEMPLE 6.** Soit l'application linéaire

$$\begin{aligned} f : \mathbb{R}^2 &\longrightarrow \mathbb{R}^3 \\ (x, y) &\longmapsto (x + y, x + y, x + y) \end{aligned}$$

pour trouver la matrice associée à  $f$  par rapport aux bases  $B_1 = \{(1, 1), (-2, 0)\}$  et  $B_2 = \{(1, 1, 1), (1, 1, 0), (1, 0, 0)\}$ , on procède comme suit

$$f(1, 1) = (3, 3, 3) = 3(1, 1, 1) + 0(1, 1, 0) + 0(1, 0, 0)$$

$$f(-2, 0) = (-2, -2, -2) = -2(1, 1, 1) + 0(1, 1, 0) + 0(1, 0, 0)$$

les coefficients obtenus constituent les colonnes de  $M(f, B_1, B_2)$  et donc

$$M(f, B_1, B_2) = \begin{pmatrix} 3 & -2 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

**PROPOSITION 6.** Soient  $E$  et  $F$  deux  $\mathbb{K}$ -espace vectoriels de dimensions finies  $n$  et  $m$ ,  $B = (e_1, e_2, \dots, e_n)$  une base de  $E$  et  $B' = (v_1, v_2, \dots, v_m)$  une base de  $F$ , alors la donnée d'une matrice  $A \in M(n, m)(\mathbb{K})$  donne une unique application linéaire  $f$  de  $E$  dans  $F$  la matrice suivant les bases,  $B$  et  $B'$  est  $A$

**EXEMPLE 7.**  $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 0 \end{pmatrix}$ ,  $f : \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^2$ ,  $A$  est la matrice de  $f$  suivant la base canonique de  $\mathbb{R}^2$ ,  $(e_1, e_2)$ ,

$$f(e_1) = e_1 + 2e_2 \implies f(1, 0) = (1, 0) + 2(0, 1) = (1, 2),$$

$$f(e_2) = -e_1 \implies f(0, 1) = -(1, 0) = (-1, 0),$$

$$f(x, y) = f(x(1, 0) + y(0, 1)) = xf(1, 0) + yf(0, 1)$$

$$f(x, y) = x(1, 2) + y(-1, 0) = (x - y, 2x).$$